PATENT COOPERATION THATY

PCT

COMMUNICATION OF INTERNATIONAL APPLICATIONS

(PCT Article 20)

Date of mailing:

17 December 2000 (17.12.00)

From the INTERNATIONAL BUREAU

To:

Commissioner
US Department of Commerce
United States Patent and Trademark
Office, PCT
2011 South Clark Place Room
CP2/5C24
Arlington, VA 22202
ETATS-UNIS D'AMERIQUE

in its capacity as designated Office

The International Bureau transmits herewith copies of the international applications having the following international application numbers and international publication numbers:

International application no.:
PCT/JP00/03589

International publication no.:

1ne International dureau or Wiro 34, chemin des Colombettes 1211 Geneva 20, Switzerland

Facsimile No.: (41-22) 740.14.35

Authorized officer:

J. Zahra

Telephone No.: (41-22) 338.83.38

NMPC-1310

特許協力条約に基づく国際出願願書 原本(出願用) - 印刷日時 2000年06月01日 (01.06.2000) 木曜日 14時14分45秒

0	受理官庁記入欄	(**********************************		
0-1	国際出願番号.	PCT/JP00/03589		
0-2	国際出願日			
0 2	国际山限日	02.06.00		
		02.00.00		
0-3	(受付印)	PCT International Application		
		日本国持計算		
0-4	様式-PCT/RO/101			
	この特許協力条約に基づく国			
	際出願願書は、			
0-4-1	右記によって作成された。	PCT-EASY Version 2.90		
		(updated 10.05.2000)		
0-5	申立て			
	出願人は、この国際出願が特許協力条約に従って処理されるこ			
	とを請求する。			
0-6	出願人によって指定された受	日本国特許庁 (RO/JP)		
	理官庁			
0-7	出願人又は代理人の書類記号	NMPC-1310		
I	発明の名称	画像生成システム及びプログラム		
II	出願人			
II-1	この欄に記載した者は	出願人及び発明者であ る(applicant and		
	Lander to the state of the stat	inventor)		
II-2	右の指定国についての出願人で	すべての指定国 (all designated States)		
II-4 ja	ある。 氏名(姓名)	林篤		
II-4en	Name (LAST, First)	HAYASHI, Atsushi		
II-5 ia	あ て名:	146-0095 日本国		
	6) (4).	東京都 大田区		
		多摩川2丁目8番5号		
		株式会社ナムコ内		
II-5en	Address:	c/o NAMCO LTD.		
	naur 555	8-5, Tamagawa 2-chome		
		0ta-ku. Tokyo 146-0095		
		Japan		
11-6	国籍 (国名)	日本国 JP		
II-7	住所(国名)	日本国 JP		
II-8	電話番号	03-3756-2311		

特許協力条約に基づく国際出願願書 原本(出願用) - 印刷日時 2000年06月01日 (01.06.2000) 木曜日 14時14分45秒

大理人又は共通の代表者、通 下記の者は国際機関において右 記が1-1-1-2	
Trino Tr	
IV-1-1-ja IV-1-1-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-2-ja IV-1-3 IV-1-3 IV-1-3 IV-1-4 IV-1-5 IV-1-7 IV-2-1-10	
IV-1-1-ja 大名 (姓名) 大名 (姓名) 大名 (姓名) 大字 大字 大字 大字 大字 大字 大字 大	
IV-1-1en IV-1-2ia Name (LAST, First)	
IV-1-2an	
東京都 杉並区 荻窪 5 丁目 2 6番 1 3号 荻窪 T Mビル 2 階 2nd Floor, Ogikubo TM Bldg., 26-13, Ogiku 5-chome Suginami-ku, Tokyo 167-0051 Japan 1V-1-3 電話番号 03-5397-0891 03-5397-0893 IV-1-5 電子メール MXJ00663@nifty.ne.jp その他の代理人	
IV-1-2en Address: Address	
IV-1-2en Address:	
IV-1-2en Address: 2nd Floor, Ogikubo TM Bldg., 26-13, Ogiku 5-chome Suginami-ku, Tokyo 167-0051 Japan 03-5397-0891 03-5397-0893 03-5397-08	
1V-1-3 電話番号 1V-1-4 ファクシミリ番号 03-5397-0891 03-5397-0893 MXJ00663@nifty.ne.jp 電子メール 1V-2 その他の代理人 筆頭代理人と同じあ て名を有する代理人 (additional agent(s) with same address as first named agent) 井上一: 大渕 美千栄 INOUE, Hajime: OFUCHI, Michie V 国の指定	-
IV-1-3 電話番号 US Suginami-ku, Tokyo 167-0051 Japan O3-5397-0891 O3-5397-0893 O3-5397-0893 MXJ00663@nifty.ne.jp 筆頭代理人と同じあ て名を有する代理人 (additional agent(s) with same address as first named agent) 井上 一: 大渕 美千栄 INOUE, Hajime: OFUCHI, Michie US INOUE, Hajime: OFUCHI, Michie US INOUE, Hajime: OFUCHI, Michie US Inoue Important Import	DO
IV-1-3 電話番号	
IV-1-3 電話番号 D3-5397-0891 D3-5397-0893 MXJ00663@nifty.ne.jp 電子メール での他の代理人 での他の代理人 での他の代理人 での他の代理人 での他の代理人 での他の代理人 では、	
IV-1-4	
IV-1-5 電子メール	
IV-2 その他の代理人 筆頭代理人と同じあ て名を有する代理人 (additional agent(s) with same address as first named agent) IV-2-1ja IV-2-1en KA KA 井上 一: 大渕 美千栄 INOUE, Hajime: OFUCHI, Michie V-1 広域特許 (他の種類の保護又は取扱いを求める場合には括弧内に記載する。) US V-2 国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを求める場合には括弧内に記載する。) US V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて、規則4.9(b)の規定に基づき、特許協力条約のもとで認められる他の全ての国の指定を行う。ただし、V-6欄に示した国の指定を除く。出願人は、これらの追加される指定が確認を条件と	
(additional agent(s) with same address as first named agent)	
IV-2-1ja 氏名 IV-2-len Name(s) 井上 一: 大渕 美千栄 NOUE, Hajime: OFUCHI, Michie V 国の指定 広域特許 (他の種類の保護又は取扱いを求める場合には括弧内に記載する。) V-2 国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを求める場合には括弧内に記載する。) V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて、規則4.9(b)の規定に基づき、特許協力条約のもとで認められる他の全ての国の指定を行う。ただし、V-6欄に示した国の指定を除く。出願人は、これらの追加される指定が確認を条件と	
Name (s)	
V-1 国の指定 広域特許 (他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載する。) US V-2 国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載する。) V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
V-1 広域特許 (他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載す る。) US V-2 国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載す る。) V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
(他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載す る。) V-2 国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載す る。) V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
求める場合には括弧内に記載する。) V-2 国内特許	
V-2 国内特許 (他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載する。) US V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められる他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
(他の種類の保護又は取扱いを 求める場合には括弧内に記載す る。) V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
求める場合には括弧内に記載する。) V-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
W-5 指定の確認の宣言 出願人は、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
出及りは、上記の指定に加えて 、規則4.9(b)の規定に基づき、 特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
、規則4.9(b)の規定に基づき、特許協力条約のもとで認められる他の全ての国の指定を行う。ただし、V-6欄に示した国の指定を除く。出願人は、これらの追加される指定が確認を条件と	
特許協力条約のもとで認められ る他の全ての国の指定を行う。 ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
ただし、V-6欄に示した国の指 定を除く。出願人は、これらの 追加される指定が確認を条件と	
定を除く。出願人は、これらの	
1.1.ていろこと 並びに優先日か	
の経過時に、出願人によって取	
り下げられたものとみなされる	
<u>ことを宣言する。</u> V-6 指定の確認から除かれる国 なし (NONE)	
TITE の I TE の	
主張	
VI-1-1 先の出願日 1999年06月17日 (17. 06. 1999)	
VI-1-2 先の出願番号 特願平11-171312	
Table Tab	
VI-2 優先権 証明書送付の請求	
上記の先の出願のうち、右記の	
類の認証謄本を作成し国際事務	
に対して請求している。	

特許協力条約に基づく国際出願願書 原本(出願用) - 印刷日時 2000年06月01日 (01.06.2000) 木曜日 14時14分45秒

NMPC-1310

1

VII-1	特定された国際調査機関(ISA)	日本国特許庁 (ISA/JP)				
VIII	照合欄	用紙の枚数	添付された電子データ			
VIII-1	願書	3	_			
VIII-2	明細書	26	_			
VIII-3	請求の範囲	5	_			
VIII-4	要約	1	nmpc1310. txt			
VIII-5	図面	16	-			
VIII-7	合計	51				
	添付書類	添付	添付された電子データ			
4111-8	手数料計算用紙	©	-			
VIII-9	別個の記名押印された委任状	©	_			
VIII-16	PCT-EASYディスク		フレキシブルディスク			
VIII-17	その他	納付する手数料に相当す	_			
		る特許印紙を貼付した書				
		面				
VIII-17	その他	国際事務局の口座への振	-			
		込を証明する書面				
VIII-18	要約書とともに提示する図の	4				
	番号					
VIII-19	国際出願の使用言語名:	日本語(Japanese)				
IX-1	提出者の記名押印	(47	[三]			
			延 理)			
IX-1-1	氏名(姓名)	布施 行夫	(三五)			
	74-11 (XI-11)	THE TIA				
475 -410 pela pela 22-q q 1000						

受理官庁記入欄

10-1	国際出願として提出された書 類の実際の受理の日	02.06.00
10-2	図面:	
10-2-1	受理された	
10-2-2	不足図面があ る	
10-3	国際出願として提出された書類を補完する書類又は図面であってその後期間内に提出されたものの実際の受理の日(訂正日)	
	く必要な補完の期間内の受理 の日	
10-5	出願人により特定された国際 調査機関	ISA/JP
10-6	調査手数料未払いにつき、国際調査機関に調査用写しを送付していない	

国際事務局記入欄

11-1 記録原本の受理の日	16 JUNE 2000	(16,06,00)

Original (for SUBMISSION) - printed on 15.02.2001 12:01:13 PM

Ó	For receiving Office use only	
0-1	International Application No.	
0-2	International Filing Date	
0-3	Name of receiving Office and "PCT International Application"	
0-4	Form - PCT/RO/101 PCT Request	
0-4-1	Prepared using	PCT-EASY Version 2.91
•		(updated 01.01.2001)
0-5	Petition	
	The undersigned requests that the present international application be processed according to the Patent Cooperation Treaty	·
0-6	Receiving Office (specified by the applicant)	Japanese Patent Office (RO/JP)
0-7	Applicant's or agent's file reference	NMPC-1310
ı	Title of invention	IMAGE GENERATION SYSTEM AND PROGRAM
II	Applicant	
II-1	This person is:	applicant and inventor
II-2	Applicant for	all designated States
11-4	Name (LAST, First)	HAYASHI, Atsushi
11-5	Address:	c/o Namco Ltd.
		8-5, Tamagawa 2-chome
		Ota-ku, Tokyo 146-0095
		Japan
II-6	State of nationality	JP
II-7	State of residence	JP
11-8	Telephone No.	03-3756-2311
11-9	Facsimile No.	03-3750-8538
IV-1	Agent or common representative; or address for correspondence	
	The person identified below is hereby/has been appointed to act on behalf of the applicant(s) before the	agent
IV-1-1	competent International Authorities as: Name (LAST, First)	Fuse, Yukio
IV-1-2	Address:	2nd Floor, Ogikubo TM Bldg.,
		26-13, Ogikubo 5-chome
		Suginami-ku, Tokyo 167-0051
		Japan
IV-1-3	Telephone No.	03-5397-0891
IV-1-4	Facsimile No.	03-5397-0893
IV-1-5	e-mail	MXJ00663@nifty.ne.jp
IV-2	Additional agent(s)	additional agent(s) with same address as
		first named agent
IV-2-1	Name(s)	INOUE, Hajime; OFUCHI, Michie

Original (for SUBMISSION) - printed on 15.02.2001 12:01:13 PM

/	Designation of States		
/-1	Regional Patent (other kinds of protection or treatment, if any, are specified between parentheses after the designation(s) concerned)		
V-2	National Patent (other kinds of protection or treatment, if any, are specified between parentheses after the designation(s) concerned)	us	
V-5	Precautionary Designation Statement In addition to the designations made under items V-1, V-2 and V-3, the applicant also makes under Rule 4.9(b) all designations which would be permitted under the PCT except any designation(s) of the State(s) indicated under item V-6 below. The applicant declares that those additional designations are subject to confirmation and that any designation which is not confirmed before the expiration of 15 months from the priority date is to be regarded as withdrawn by the applicant at the expiration of that time limit.		
/-6	Exclusion(s) from precautionary	NONE	
VI-1	designations Priority claim of earlier national application		
VI-1-1	Filing date	17 June 1999 (17.06.	1999)
		17 June 1999 (17.06. 11-171312	1999)
√I-1 - 2	Filing date	1	1999)
VI-1-2 VI-1-3	Filing date Number	11-171312	
/I-1-2 /I-1-3 /II-1	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
/I-1-2 /I-1-3 /II-1 /III /III-1	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
/I-1-2 /I-1-3 /II-1 /III /III-1 /III-2	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
/I-1-2 /I-1-3 /II-1 /III-1 /III-2 /III-3	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
/I-1-2 /I-1-3 /II-1 /III-1 /III-2 /III-3 /III-4	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached -
/I-1-2 /I-1-3 /II-1 /III-1 /III-2 /III-3 /III-4	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
VI-1-2 VI-1-3 VIII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-4 VIII-5	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
VI-1-1 VI-1-2 VI-1-3 VIII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-4 VIII-5 VIII-7	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
VI-1-2 VI-1-3 VIII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-4 VIII-5	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings TOTAL	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1 16 51	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
VI-1-2 VI-1-3 VII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-5 VIII-7	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings TOTAL Accompanying items	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1 16 51 paper document(s) attached	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached
VI-1-2 VII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-4 VIII-5 VIII-7	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings TOTAL Accompanying items Fee calculation sheet	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1 16 51 paper document(s) attached	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached electronic file(s) attached
VI-1-2 VI-1-3 VII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-5 VIII-7 VIII-8 VIII-16 VIII-18	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings TOTAL Accompanying items Fee calculation sheet PCT-EASY diskette Figure of the drawings which should accompany the abstract Language of filing of the international application	11-171312 JP Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1 16 51 paper document(s) attached	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached electronic file(s) attached
VI-1-2 VI-1-3 VII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-5 VIII-7 VIII-8 VIII-16	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings TOTAL Accompanying items Fee calculation sheet PCT-EASY diskette Figure of the drawings which should accompany the abstract Language of filing of the	Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1 16 51 paper document(s) attached <no.></no.>	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached electronic file(s) attached
VI-1-2 VI-1-3 VII-1 VIII-1 VIII-2 VIII-3 VIII-5 VIII-7 VIII-8 VIII-16 VIII-18	Filing date Number Country International Searching Authority Chosen Check list Request Description Claims Abstract Drawings TOTAL Accompanying items Fee calculation sheet PCT-EASY diskette Figure of the drawings which should accompany the abstract Language of filing of the international application	Japanese Patent Offi number of sheets 3 26 5 1 16 51 paper document(s) attached <no.></no.>	ce (JPO) (ISA/JP) electronic file(s) attached electronic file(s) attached

PCT REQUEST

Original (for SUBMISSION) - printed on 15.02.2001 12:01:13 PM

NMPC-1310

FOR RECEIVING OFFICE USE ONLY

10-1	Date of actual receipt of the purported international application	JC08 Rec'd PCT/FTU 1 5 FED 2001
10-2	Drawings:	
10-2-1	Received	
10-2-2	Not received	
10-3	Corrected date of actual receipt due to later but timely received papers or drawings completing the purported international application	
10-4	Date of timely receipt of the required corrections under PCT Article 11(2)	
10-5	International Searching Authority	ISA/JP
10-6	Transmittal of search copy delayed until search fee is paid	

FOR INTERNATIONAL BUREAU USE ONLY

11-1	Date of receipt of the record copy by		
	the International Bureau		



International application No.

PCT/JP00/03589

	CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER Int.Cl ⁷ G06T15/70					
**						
	to International Patent Classification (IPC) or to both n	ational classification and IPC				
	S SEARCHED					
Int.	ocumentation searched (classification system followed). C1 ⁷ G06T15/70 A63F13/00	• • •				
Jits Koka	tion searched other than minimum documentation to the suyo Shinan Koho 1922-1996 ii Jitsuyo Shinan Koho 1971-2000	Toroku Jitsuyo Shinan K Jitsuyo Shinan Toroku K	Koho 1994-2000 Koho 1996-2000			
JICS	lata base consulted during the international search (name of FILE)	ne of data base and, where practicable, sea	rch terms used)			
C. DOCU	MENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT					
Category*	Citation of document, with indication, where ap		Relevant to claim No.			
A	JP, 2000-157729, A (Square Co. 13 June, 2000 (13.6.2000) Par. Nos. [0088]-[0115]; Fig. (Family: none)		1-12			
A	WO, 9636017, A1 (Sega Enterprises, Ltd.), 14 November, 1996 (14.11.96), pages 18 to 20; Figs. 7 to 15 & JP, 08-305891, A					
	documents are listed in the continuation of Box C.	See patent family annex.				
document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier document but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed Date of the actual completion of the international search Date of mai		priority date and not in conflict with th understand the principle or theory understand the principle or considered novel or cannot be considered to involve an inventive step combined with one or more other such combination being obvious to a person document member of the same patent for the principle of the international search	e application but cited to erlying the invention claimed invention cannot be red to involve an inventive claimed invention cannot be when the document is documents, such skilled in the art amily			
	ugust, 2000 (29.08.00) ailing address of the ISA/	12 September, 2000 (Authorized officer	12.09.00)			
Japai	nese Patent Office					
Facsimile No) .	Telephone No.				



Internationa

International application No.

PCT/JP00/03589

Box I Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 1 of first sheet) This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons: X Claims Nos.: 13 - 24 because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely: The subject matters of claims 13-24 relate to a software program and to mere presentations of information. Therefore the claims are not required to be searched by the Authority according to PCT Article 17(2)(a)(i) and Rule 39(v). Claims Nos.: because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically: Claims Nos.: because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a). Box II Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 2 of first sheet) This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows: As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims. As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fee, this Authority did not invite payment of any additional fee. As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.: No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.: The additional search fees were accompanied by the applicant's protest. Remark on Protest No protest accompanied the payment of additional search fees.

特 許 協 力 条 約



PCT

国際調査報告

REC'D 14 SEP 2000

WI	PO

今後の手続きについては、国際調査報告の送付通知様式(PCT/ISA/220)

PCT

(法8条、法施行規則第40、41条) [PCT18条、PCT規則43、44]

出願人又は代理人

の書類記号 NMPC-1310	及び下記5を参照すること。						
国際出願番号 PCT/JP00/03589	国際出願日(日.月.年)	02.06.00	優先日 (日.月.年)	17.06.99			
出願人(氏名又は名称) 林 篤							
	国際調査機関が作成したこの国際調査報告を法施行規則第41条(PCT18条)の規定に従い出願人に送付する。 この写しは国際事務局にも送付される。						
この国際調査報告は、全部で3	ページであ	る。					
この調査報告に引用された先行打	支術文献の写し、	も添付されている。					
1. 国際調査報告の基礎 a. 言語は、下記に示す場合を除・ この国際調査機関に提出さ				行った。			
b. この国際出願は、ヌクレオチ この国際出願に含まれる書)配列表に基づき[国際調査を行った。			
□ この国際出願と共に提出さ	れたフレキシフ	ブルディスクによる配列	表				
□ 出願後に、この国際調査機	•						
出願後に、この国際調査機				フェストクナンンドの味子			
出願後に提出した書面によ 書の提出があった。	る配列表が出願	負時における国際出願の	開示の範囲を超え	とる事項を含まない旨の陳述			
□ 書面による配列表に記載し 書の提出があった。	、た配列とフレキ	キシブルディスクによる	配列表に記録した	上配列が同一である旨の陳述			
2. x 請求の範囲の一部の調査	ができない(第	I欄参照)。					
3. 🗌 発明の単一性が欠如してい	いる(第Ⅱ欄参	照)。					
4. 発明の名称は 🕱 出	顔人が提出した	ものを承認する。					
□ 次	に示すように国	際調査機関が作成した。					
_							
5. 要約は 🗴 出	顧人が提出した	ものを承認する。					
国	際調査機関が作		つ国際調査報告の	規則38.2(b)) の規定により 発送の日から1カ月以内にこ			
6. 要約書とともに公表される図は 第 <u>4</u> 図とする。 x 出		おりである。	<i>t</i> .	a L			
_ ш	願人は図を示さ	なかった。					
本	図は発明の特徴	を一層よく表している。 、	•				

第1欄 請求の範囲の一部の調査ができないときの意見(第1ページの2の続き)
法第8条第3項 (PCT17条(2)(a)) の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作成しなかった。
1. x 請求の範囲 <u>13 - 24</u> は、この国際調査機関が調査をすることを要しない対象に係るものである。 つまり、
請求の範囲13-24は、プログラムそのものであって、情報の単なる提示であると考えられるため、PCT17条(2)(a)(i)及びPCT規則39(v)の規定により、この国際調査機関が調査することを要しない対象に係るものである。
2. □ 請求の範囲 は、有意義な国際調査をすることができる程度まで所定の要件を満たしていない国際出願の部分に係るものである。つまり、
3. 計求の範囲 は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に 従って記載されていない。
第Ⅱ欄 発明の単一性が欠如しているときの意見(第1ページの3の続き)
次に述べるようにこの国際出願に二以上の発明があるとこの国際調査機関は認めた。
1. 出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求の範囲について作成した。
2. 追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求の範囲について調査することができたので、追加調査手数料の納付を求めなかった。
3. 出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったので、この国際調査報告は、手数料の納付のあった次の請求の範囲のみについて作成した。
4.
追加調査手数料の異議の申立てに関する注意 □ 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあった。
追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがなかった。



	国際調査報告	国際出願番号	PCT/JP00	0/03589
A. 発明の履	属する分野の分類(国際特許分類(IPC))			
Int.	C1' G06T15/70			
	デった分野 み小限資料(国際特許分類(IPC))			
	Cl' G06T15/70 A63F13/00			
日本国 日本国 日本国	トの資料で調査を行った分野に含まれるもの 実用新案公報 1922-1996年 公開実用新案公報 1971-2000年 登録実用新案公報 1994-2000年 実用新案登録公報 1996-2000年			
	月した電子データベース(データベースの名称、調査(6 T科学技術文献ファイル	に使用した用語)		
C. 関連する				
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、	その関連する		関連する 請求の範囲の番号
A	JP2000-157729, A (株式会 13.6月.2000(13.6.20 段落番号【0088】-【0115】, (ファミリーなし)			1-12
A	WO, 9636017, A1 (株式会社でス) 14. 11月. 1996 (14. 1 第18-20頁, 第7-15図 & JP08-305891, A		ープライゼ	1-12
□ C欄の続きにも文献が列挙されている。 □ パテントファミリーに関する別紙を参照。				
* 引用文献のカテゴリー の日の後に公表された文献 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示す 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって よの て出願と矛盾するものではなく 登明の原理又は理				

- 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日 以後に公表されたもの
- 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行 日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する--文献 (理由を付す)
- 論の理解のために引用するもの
- 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明 の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
- 「¥」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以 上の文献との、当業者にとって自明である組合せに

「〇」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献 よって進歩性がないと考えられるもの 「&」同一パテントファミリー文献 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願 国際調査を完了した日 国際調査報告の発送日 12.0000 29.08.00 国際調査機関の名称及びあて先 特許庁審査官(権限のある職員) 9749 5 H 日本国特許庁(ISA/JP) 脇岡 岡川 郵便番号100-8915 電話番号 03-3581-1101 内線 3531 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

明 細 書

画像生成システム及びプログラム

5 「技術分野〕

20

25

本発明は、画像生成システム及びプログラムに関する。

[背景技術]

従来より、仮想的な3次元空間であるオブジェクト空間内の所与の視点から 見える画像を生成する画像生成システムが知られており、いわゆる仮想現実を 体験できるものとして人気が高い。ガンゲームを楽しむことができる画像生成 システムを例にとれば、プレーヤ(操作者)は、銃などを模して作られたガン 型コントローラ(シューティングデバイス)を用いて、画面に映し出される敵 キャラクタ(オブジェクト)などの標的オブジェクトをシューティングするこ とで、3次元ゲームを楽しむ。

さて、このような画像生成システムでは、プレーヤの仮想現実感の向上のために、よりリアルな画像を生成することが重要な技術的課題になっている。従って、敵キャラクタのモーションについてもリアルに表現できることが望まれる。そして、これまでの画像生成システムでは、予め用意されたモーションデータを選択し、選択されたモーションデータに基づきモーション再生することで敵キャラクタのモーションを表現していた。

しかしながら、このようにモーションデータに基づきモーション再生する手 法には、以下のような問題点があった。

- (1) 敵キャラクタを撃っても、敵キャラクタはいつも同じ動きしか行わない ため、モーションの表現が単調になる。
- (2) 敵キャラクタに追い撃ちをかけた場合に、1発目のショット(弾)のヒットにより開始したモーション再生が、2発目のショットのヒットにより打ち

切られてしまい、敵キャラクタのモーションが不自然になる。

(3) 敵キャラクタのモーションのバリエーションを増やすためには、それに 比例してモーションデータを増やす必要がある。しかしながら、モーションデ ータを記憶するメモリの容量は有限であるため、モーションのバリエーション の増加には限界がある。

「発明の開示]

5

10

15

20

25

本発明は、以上のような課題に鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、よりリアルでバラエティ度が高く自然なモーション表現を少ないデータ量で実現できる画像生成システム及びプログラムを提供することにある。

上記課題を解決するために、本発明は、画像を生成するための画像生成システムであって、複数の部位により構成されるオブジェクトの第Nの部位がヒットされた場合に、ヒット情報に基づく物理シミュレーションにより第Nの部位を動かすと共に第N+1の部位、第N+2の部位、第N+3の部位・・・にヒット情報を順次伝達し、伝達されたヒット情報に基づく物理シミュレーションにより第N+1の部位、第N+2の部位、第N+3の部位・・・を順次動かして、オブジェクトのモーションを生成する手段と、モーションが生成されたオブジェクトの画像を含む画像を生成する手段とを含むことを特徴とする。また本発明に係る情報記憶媒体は、コンピュータにより使用可能な情報記憶媒体であって、上記手段を実現(実行)するための情報(プログラム或いはデータ等)を含むことを特徴とする。また本発明に係るプログラムは、情報記憶媒体又は搬送波に具現化されるプログラムであって、上記手段を実現(実行)するための処理ルーチンを含むことを特徴とする。

本発明によれば、オブジェクトの第Nの部位がヒットされると、ヒット情報に基づく物理シミュレーション(疑似的な物理シミュレーションを含む)により、第Nの部位が動く(回転又は移動する)ようになる。また、ヒット情報が第N+1、第N+2の部位等に順次伝達され、伝達されたヒット情報に基づい

て第N+1、第N+2の部位等が動くようになる。本発明によれば、このようにしてオブジェクトのモーションが生成されるため、例えばヒット位置、ヒット方向等に応じて、オブジェクトが異なったモーションを行うようになる。この結果、リアルで多様なモーション表現を実現できる。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、ヒット情報が、ヒット方向に向くカベクトルであり、前記カベクトルにより求められる回転モーメントにより各部位を動かすことを特徴とする。このようにすれば、カベクトルで各部位を動かしたり、カベクトルを各部位に伝達するだけという簡素な処理で、リアルで多様なモーション表現を実現できるようになる。

5

10

15

20

25

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、各部位にカベクトルを伝達する際に、伝達するカベクトルの大きさを順次減衰させることを特徴とする。このようにすれば、ヒット位置に近い部位ほど大きく動くようになり、リアルなモーション変化を簡素な処理で実現できるようになる。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、各部位の角速度に応じた回転抵抗力を、各部位に作用させることを特徴とする。このようにすれば、各部位の角速度が過大になって、生成されるモーションが不自然なものになってしまう事態を防止できるようになる。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、オブジェクトを所与の姿勢に戻すための復元力を、各部位に作用させることを特徴とする。このようにすれば、例えば、連続してヒットされた場合にも、なかなか倒されないようなオブジェクトを表現できるようになる。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、オブジェクトがヒットされた場合に、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理から、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理に切り替えることを特徴とする。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、所与 の条件が成立した場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーション により生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基 づき再生する処理に切り替えることを特徴とする。

また本発明は、画像を生成するための画像生成システムであって、複数の部位により構成されるオブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する手段と、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する手段と、オブジェクトがヒットされた場合に、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理から、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理に切り替える手段とを含むことを特徴とする。また本発明に係る情報記憶媒体は、コンピュータにより使用可能な情報記憶媒体であって、上記手段を実現(実行)するための情報(プログラム或いはデータ等)を含むことを特徴とする。また本発明に係るプログラムは、情報記憶媒体又は搬送波に具現化されるプログラムであって、上記手段を実現(実行)するための処理ルーチンを含むことを特徴とする。

5

10

15

20

25

本発明によれば、例えばオブジェクトがヒットされる前は、モーション再生によりオブジェクトが動き、オブジェクトがヒットされると、モーション生成によりオブジェクトが動くようになる。従って、ヒット前においては、モーション生成によってはその実現が難しいオブジェクトの動きを、モーション再生を利用して簡易に実現できるようになる。一方、ヒット後においては、モーション再生によっては多くのモーションデータ量が必要になるオブジェクトの多彩な動きを、モーション生成を利用して少ないデータ量で実現できるようになる。

また本発明は、画像を生成するための画像生成システムであって、複数の部位により構成されるオブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する手段と、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する手段と、所与の条件が成立した場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替える手段とを含むことを特徴とす

る。また本発明に係る情報記憶媒体は、コンピュータにより使用可能な情報記憶媒体であって、上記手段を実現(実行)するための情報(プログラム或いはデータ等)を含むことを特徴とする。また本発明に係るプログラムは、情報記憶媒体又は搬送波に具現化されるプログラムであって、上記手段を実現(実行)するための処理ルーチンを含むことを特徴とする。

本発明によれば、所与の条件が成立する前は、モーション生成によりオブジェクトが動き、所与の条件が成立すると、モーション再生によりオブジェクトが動くようになる。このようにすれば、モーション生成によってはその実現が難しいオブジェクトの動きが必要な状況が生じた場合にも、容易にこれに対処できるようになる。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、オブジェクトがヒットされてから所与の時間が経過した場合及びオブジェクトのパラメータが所与の値になった場合の少なくとも一方の場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替えることを特徴とする。但し、本発明における所与の条件は、このような、所与の時間が経過したという条件や、パラメータが所与の値になったという条件に限定されるものではない。

また本発明に係る画像生成システム、情報記憶媒体及びプログラムは、物理シミュレーションにより生成されるモーションとモーションデータに基づき再生されるモーションとを繋ぐ繋ぎモーションを、オブジェクトに行わせることを特徴とする。このようにすれば、モーション生成、モーション再生間の切り替え時において、モーションを滑らかに且つ自然に変化させることができるようになる。

25

5

10

15

20

[図面の簡単な説明]

図1は、本実施形態を業務用ゲームシステムに適用した場合の構成例を示す

図である。

図2は、本実施形態の画像生成システムのブロック図の例である。

図3は、複数の部位により構成される敵キャラクタ (オブジェクト) の例に ついて示す図である。

5 図4は、本実施形態におけるヒット時のモーション生成手法について説明するための図である。

図5A、図5Bは、本実施形態により生成されるモーションの例について示す図である。

図 6 A、図 6 B も、本実施形態により生成されるモーションの例について示 10 す図である。

図7A、図7Bは、ヒットカベクトルの大きさを減衰させながら親の部位に 伝達する手法や、角速度に応じた回転抵抗力を各部位に作用させる手法につい て説明するための図である。

図8は、敵キャラクタをデフォルトの姿勢に戻す手法について説明するため 15 の図である。

図9A、図9Bは、モーション生成とモーション再生を切り替える手法について説明するための図である。

図10A、図10Bは、繋ぎモーションを再生(又は生成)する手法について説明するための図である。

20 図11は、モーション補間について説明するための図である。

図12は、本実施形態の処理の詳細例について示すフローチャートである。

図13は、本実施形態の処理の詳細例について示すフローチャートである。

図14は、本実施形態の処理の詳細例について示すフローチャートである。

図15は、本実施形態を実現できるハードウェアの構成の一例を示す図であ

25 る。

図16A、図16Bは、本実施形態が適用される種々の形態のシステムの例を示す図である。

[発明を実施するための最良の形態]

以下、本発明の好適な実施形態について図面を用いて説明する。なお以下では、本発明を、ガン型コントローラを用いたガンゲーム(シューティングゲーム)に適用した場合を例にとり説明するが、本発明はこれに限定されず、種々のゲームに適用できる。

1. 構成

5

10

15

20

25

図1に、本実施形態を業務用ゲームシステムに適用した場合の構成例を示す。 プレーヤ500は、本物のマシンガンを模して作られたガン型コントローラ (広義にはシューティングデバイス)502を構える。そして、画面504に 映し出される敵キャラクタ(広義にはオブジェクト)などの標的オブジェクト を狙ってシューティングすることでガンゲームを楽しむ。

特に、本実施形態のガン型コントローラ502は、引き金を引くと、仮想的なショット(弾)が高速で自動的に連射される。従って、あたかも本物のマシンガンを撃っているかのような仮想現実感をプレーヤに与えることができる。なお、ショットのヒット位置(着弾位置)は、ガン型コントローラ502に光センサを設け、この光センサを用いて画面の走査光を検知することで検出し

てもよいし、ガン型コントローラ502から光(レーザー光)を発射し、この

光の照射位置をCCDカメラなどを用いて検知することで検出してもよい。

図2に、本実施形態のブロック図の一例を示す。なお同図において本実施形態は、少なくとも処理部100を含めばよく(或いは処理部100と記憶部140、或いは処理部100と記憶部140と情報記憶媒体150を含めばよく)、それ以外のブロック(例えば操作部130、画像生成部160、表示部162、音生成部170、音出力部172、通信部174、I/F部176、メモリーカード180等)については、任意の構成要素とすることができる。

ここで処理部 1 0 0 は、システム全体の制御、システム内の各ブロックへの 命令の指示、ゲーム演算などの各種の処理を行うものであり、その機能は、C PU (CISC型、RISC型)、DSP、或いはASIC (ゲートアレイ等) などのハードウェアや、所与のプログラム (ゲームプログラム) により実現できる。

操作部130は、プレーヤが操作データを入力するためのものであり、その機能は、図1のガン型コントローラ502、レバー、ボタンなどのハードウェアにより実現できる。

5

10

15

20

25

記憶部 1 4 0 は、処理部 1 0 0、画像生成部 1 6 0、音生成部 1 7 0、通信部 1 7 4、 I / F部 1 7 6 などのワーク領域となるもので、その機能は R A M などのハードウェアにより実現できる。

情報記憶媒体(コンピュータにより使用可能な記憶媒体)150は、プログラムやデータなどの情報を格納するものであり、その機能は、光ディスク(CD、DVD)、光磁気ディスク(MO)、磁気ディスク、ハードディスク、磁気テープ、或いは半導体メモリ(ROM)などのハードウェアにより実現できる。処理部100は、この情報記憶媒体150に格納される情報に基づいて本発明(本実施形態)の種々の処理を行う。即ち情報記憶媒体150には、本発明(本実施形態)の手段(特に処理部100に含まれるブロック)を実現(実行)するための種々の情報(プログラム、データ)が格納される。

なお、情報記憶媒体150に格納される情報の一部又は全部は、システムへの電源投入時等に記憶部140に転送されることになる。また情報記憶媒体150に記憶される情報は、本発明の処理を行うためのプログラムコード、画像情報、音情報、表示物の形状情報、テーブルデータ、リストデータ、プレーヤ情報や、本発明の処理を指示するための情報、その指示に従って処理を行うための情報等の少なくとも1つを含むものである。

画像生成部160は、処理部100からの指示等にしたがって、各種の画像を生成し表示部162に出力するものであり、その機能は、画像生成用ASIC、CPU、或いはDSPなどのハードウェアや、所与のプログラム(画像生成プログラム)、画像情報により実現できる。

音生成部170は、処理部100からの指示等にしたがって、各種の音を生成し音出力部172に出力するものであり、その機能は、音生成用ASIC、CPU、或いはDSPなどのハードウェアや、所与のプログラム(音生成プログラム)、音情報(波形データ等)により実現できる。

通信部 1 7 4 は、外部装置 (例えばホスト装置や他の画像生成システム) との間で通信を行うための各種の制御を行うものであり、その機能は、通信用 A S I C、或いは C P U などのハードウェアや、所与のプログラム (通信プログラム) により実現できる。

5

10

15

20

なお本発明(本実施形態)の処理を実現するための情報は、ホスト装置(サーバー)が有する情報記憶媒体からネットワーク及び通信部174を介して情報記憶媒体150に配信するようにしてもよい。このようなホスト装置(サーバー)の情報記憶媒体の使用も本発明の範囲内に含まれる。

また処理部100の機能の一部又は全部を、画像生成部160、音生成部170、又は通信部174の機能により実現するようにしてもよい。或いは、画像生成部160、音生成部170、又は通信部174の機能の一部又は全部を、処理部100の機能により実現するようにしてもよい。

I/F部176は、処理部100からの指示等にしたがってメモリーカード (広義には、携帯型ゲーム機などを含む携帯型情報記憶装置) 180との間で情報交換を行うためのインターフェースとなるものであり、その機能は、メモリーカードを挿入するためのスロットや、データ書き込み・読み出し用コントローラI Cなどにより実現できる。なお、メモリーカード180との間の情報交換を赤外線などの無線を用いて実現する場合には、I/F部176の機能は、半導体レーザ、赤外線センサーなどのハードウェアにより実現できる。

処理部100は、ゲーム演算部110を含む。

25 ここでゲーム演算部 1 1 0 は、コイン (代価) の受け付け処理、各種モード の設定処理、ゲームの進行処理、選択画面の設定処理、オブジェクト (キャラクタ、移動体) の位置や回転角度 (X、Y又は Z 軸回り回転角度) を決める処

理、視点位置や視線角度を決める処理、オブジェクトのモーションを再生又は 生成する処理、オブジェクト空間へオブジェクトを配置する処理、ヒットチェック処理、ゲーム結果(成果、成績)を演算する処理、複数のプレーヤが共通 のゲーム空間でプレイするための処理、或いはゲームオーバー処理などの種々 のゲーム演算処理を、操作部130からの操作データ、メモリーカード180 からのデータ、ゲームプログラムなどに基づいて行う。

5

10

15

20

25

ゲーム演算部110は、ヒットチェック部112、モーション再生部114、 モーション生成部116、切り替え部122を含む。

ここで、ヒットチェック部 1 1 2 は、ガン型コントローラを用いてプレーヤが発射したショットがオブジェクトにヒットしたか否かを調べるヒットチェック処理を行う。なお、処理負担の軽減化のためには、オブジェクトの形状を簡易化した簡易オブジェクトを用いてヒットチェック処理を行うことが望ましい。

モーション再生部114は、オブジェクト(敵キャラクタ等)のモーションを、モーションデータ記憶部142に記憶されているモーションデータに基づいて再生する処理を行う。即ち、モーションデータ記憶部142には、オブジェクトの各基準モーションでの各部位(パーツ)の位置データや角度データを含むモーションデータが記憶されている。モーション再生部114は、このモーションデータを読み出し、このモーションデータに基づいてオブジェクトの各部位を動かすことで、オブジェクトのモーションを再生する。

モーション生成部116は、オブジェクトのモーションを、物理シミュレーション(物理計算を利用したシミュレーション。物理計算は擬似的な物理計算でもよい)により生成する処理を行う。即ち本実施形態では、ヒット(被弾)時等における、オブジェクト(敵キャラクタ等)のモーションを、モーションデータに基づくモーション再生ではなく、物理シミュレーションによりリアルタイムに生成するようにしている。このように物理シミュレーションによりモーションを生成することで、モーションデータに基づくモーション再生に比べて、バラエティ度が高くリアルなモーション表現を、使用データ量を抑えなが

ら実現できるようになる。

5

10

15

20

25

モーション生成部116は、ヒット(被弾)時モーション生成部118と下半身モーション生成部120を含む。

ここで、ヒット時モーション生成部118は、ヒット時におけるオブジェクトのモーションを生成する処理を行う。より具体的には、オブジェクトの第Nの部位がヒットされた場合には、ヒット情報(ヒット方向を向くカベクトル等)に基づく物理シミュレーションにより、その第Nの部位を動かすと共に、隣の第N+1、第N+2、第N+3の部位等にヒット情報を順次伝達(伝搬)する(例えばその大きさを順次減衰させながら伝達する)。そして、伝達されたヒット情報に基づく物理シミュレーションにより、これらの第N+1、第N+2、第N+3の部位等を動かす。このようにしてオブジェクトのモーションを生成すれば、高速連射によりショットが連続してヒットした場合におけるオブジェクトのリアルなモーションを、少ない処理負担で表現できるようになる。

また下半身モーション生成部120は、ヒット時のオブジェクトのよろけ動作をリアルに表現するために、オブジェクトの下半身についてのモーションを特別なアルゴリズムを用いて生成している。より具体的には、接地している第1の部位(例えば左足)を支点として倒れるようにオブジェクトを動かす。そして、オブジェクトが倒れるのを制限する位置(例えば仮想重心を接地面に投影した位置に関して第1の部位と点対称の位置)に、接地していない第2の部位(例えば右足)の移動目標位置を設定し、この移動目標位置に第2の部位を移動させる。このようにしてオブジェクトのモーションを生成すれば、よろけながらもなかなか倒れないというオブジェクトのモーション表現が可能になる。

切り替え部122は、例えばオブジェクトがヒットされた場合に、モーション再生からモーション生成に切り替える処理を行う。或いは、所与の条件が成立した場合(ヒットされてから所与の時間が経過したり、体力パラメータが零になった場合)に、モーション生成からモーション再生に切り替える処理を行う。このようにすれば、モーション生成による表現が難しい場面では、モーション生成による表現が難しい場面では、モーション生成による表現が難しい場面では、モーショ

ョン再生によりオブジェクトの動きを表現し、少ないデータ量でバラエティ度 の高い動きが要請される場面では、モーション生成によりオブジェクトの動き を表現できるようになる。

なお、本実施形態の画像生成システムは、1人のプレーヤのみがプレイできるシングルプレーヤモード専用のシステムにしてもよいし、このようなシングルプレーヤモードのみならず、複数のプレーヤがプレイできるマルチプレーヤモードも備えるシステムにしてもよい。

また複数のプレーヤがプレイする場合に、これらの複数のプレーヤに提供するゲーム画像やゲーム音を、1つの端末を用いて生成してもよいし、ネットワーク (伝送ライン、通信回線) などで接続された複数の端末を用いて生成してもよい。

2. 本実施形態の特徴

5

10

15

20

25

さて、本実施形態では、図3に示すように、敵キャラクタ(オブジェクト) 10が、複数の部位(右手12、右前腕14、右上腕16、胸18、腰20、 左手22、左前腕24、左上腕26、頭30、右足32、右すね34、右股36、左足42、左すね44、左股46)により構成されている。なお、これらの部位(パーツ)の位置や回転角度(方向)は、スケルトンモデルを構成する関節J0~J13の位置や骨(アーク)A0~A18の回転角度として表すことができる。但し、これらの骨、関節は仮想的なものであり、現実に表示されるオブジェクトではない。

本実施形態では、敵キャラクタを構成する部位が親子(階層)構造を有している(実際には関節が親子構造を有する)。即ち、手12、22の親は前腕14、24であり、前腕14、24の親は上腕16、26であり、上腕16、26の親は胸18であり、胸18の親は腰20となる。また、頭30の親は胸18となる。また、足32、42の親はすね34、44であり、すね34、44の親は股36、46であり、股36、46の親は腰20となる。

モーションデータ記憶部には、これらの部位(関節、骨)の位置及び回転角

度が、モーションデータとして記憶されている。例えば、歩きモーションが、MP0、MP1、MP2・・・・MPNという基準モーションにより構成されているとする。するとこれらの各基準モーションMP0、MP1、MP2・・・・MPNでの各部位の位置及び回転角度が、モーションデータとして予め記憶されている。そして、例えば基準モーションMP0の各部位の位置及び回転角度を読み出し、次に基準モーションMP1の各部位の位置及び回転角度を読み出すというように、基準モーションのモーションデータを時間経過に伴い順次読み出すことで、モーション再生が実現される。

5

10

15

20

25

なお、モーションデータ記憶部に記憶するモーションデータは、一般的には、 モーションキャプチャにより取得したり、デザイナが作成する。また、部位(関節、骨)の位置、回転角度は、親の部位の位置、回転角度に対する相対的な位置、相対的な回転角度で表される。

本実施形態の第1の特徴は、ヒット時における敵キャラクタ(オブジェクト) のモーションを、物理シミュレーションを用いて生成する点にある。

例えば図4において、敵キャラクタの前腕14にプレーヤのショット(弾)がヒットすると、まず、ヒットカベクトルFH0(広義にはヒット情報)に基づき前腕14を動かす(回転させる、移動させる)。更に、このヒットカベクトルFH0を、FH1、FH2、FH3、FH4として親の部位である上腕16、胸18、腰20に順次伝達(伝搬)する。そして、伝達されたヒットカベクトルFH1~FH4により、上腕16、胸18、腰20を動かす。本実施形態では、このようにして、ヒット時における敵キャラクタのモーションをリアルタイムに生成している。

より具体的には、ヒットカベクトルFH0は、その方向が、ヒットの方向(ショットの軌道方向)に向き、その大きさが、ヒットの威力を表すベクトルである。そして、関節J1とヒット位置(着弾位置)HPを結ぶベクトルHVと、ヒットカベクトルFH0との外積をとることで、回転モーメントが求められる。次に、この回転モーメントと前腕14の仮想質量に基づき、前腕14の角加

速度が算出される。そして、算出された角加速度に基づき、前腕14の角速度が算出され、この角速度で前腕14がR0に示すように回転する。

ヒットカベクトルFH0 (ヒット情報) は、その大きさが減衰されてFH1 として親の部位である上腕16に伝達される。より具体的には、このFH1は 関節J1に作用し、このFH1による回転モーメントで、上腕16がR1に示すように回転する。

5

15

20

25

次に、胸18に伝達されたFH2は関節J2に作用し、このFH2による回転モーメントで、胸18がR2に示すように回転する。

次に腰20に伝達されたFH3は関節J3に作用し、このFH3による回転 10 モーメントで、腰20がR3に示すように回転する。また、腰20に伝達され たFH4は代表点RPに作用し、このFH4により、腰20がMT0に示すよ うに移動する。なお、腰20がMT0の方向に移動すると、腰20以外の他の 部位もMT0の方向に移動することになる。但し、この場合にも、腰20と他 の部位との間の相対的な位置関係は変化しない。

本実施形態により生成されたモーションの例を図5A、図5B、図6A、図6Bに示す。このモーションは、敵キャラクタ10の頭にショットがヒットした場合に生成されたモーションの例である。

図5A~図6Bに示すように、本実施形態によれば、ヒット時における敵キャラクタ10のリアルなモーションを生成できる。そして、生成されるモーションは、ヒット位置やヒット方向やヒット力の大きさなどに応じて異なったものとなり、モーションデータに基づくモーション再生の手法に比べて、モーションのバリエーションを格段に増すことができる。

即ち、モーション再生の手法では、ヒット位置に応じた何種類ものモーションデータを予め別々に用意しておく必要がある。例えば、図4のように前腕がヒットされた場合用のモーションデータと、図5A~図6Bのように頭がヒットされた場合用のモーションデータとを別々に用意する必要がある。また、同じ頭がヒットされた場合も、前方向から頭がヒットされた場合用のモーション

データ、右方向から頭がヒットされた場合用のモーションデータ、後ろ方向から頭がヒットされた場合用のモーションデータ、左方向から頭がヒットされた場合用のモーションデータを別々に用意しておく必要がある。

ところが、モーションデータを記憶するメモリの容量は有限である。従って、 モーション再生の手法では、モーションのバリエーションの増加には限界がある。

5

10

15

20

25

これに対して、本実施形態によれば、上記のようなモーションデータを用意することなく、ヒット位置やヒット方向やヒット力の大きさなどに応じて異なる多様なモーションを生成できる。例えばショットのヒット位置に応じて、敵キャラクタの反応が細かく変化するようになる。従って、リアルで多様なモーション表現を少ないデータ量で実現できるようになる。

また、モーション再生の手法では、図5A~図6Bのような、頭ヒット時用のモーションを再生している際に、例えば前腕がヒットされると、頭ヒット時用のモーションの再生が途中で打ち切られてしまい、敵キャラクタの動きが不自然なものになってしまう。

これに対して、本実施形態によれば、頭がヒットされた後に前腕がヒットされても、モーションが途中で打ち切られるという事態が生じない。従って、ヒット時における敵キャラクタの動きを滑らかで連続的なものにすることができる。

特に本実施形態では、図1で説明したように、プレーヤ500が所持するガン型コントローラ502は、マシンガンのようにショットを高速連射できるようになっているため、敵キャラクタに対して何発ものショットが連続してヒットする状況が生じる。更に本実施形態では、一発のショットが命中しただけでは敵キャラクタは消滅しないようになっている。従って、何発ものショットがヒットし、ショットがヒットする毎に、ヒット位置やヒット方向に応じてその動きが細かく変化するような敵キャラクタのモーションを表現する必要がある。

モーション再生の手法により、このような高速連射時のモーション表現を実

現しようとすると、必要なモーションデータの量が過大になってしまう。この ため、モーション再生の手法では、このようなモーション表現は実質的に実現 不可能となる。これに対して、図4で説明したモーション生成の手法によれば、 このようなモーション表現を容易に実現できるようになる。

5

10

15

20

25

さて、本実施形態では、各部位を動かすヒット情報として、ヒットカベクトルを採用している。そして、図7Aに示すように、例えばヒットカベクトルFHNにより回転モーメントLN×FHNを求め、求められた回転モーメントにより、第Nの部位を動かす(回転させる)。そして、ヒットカベクトルFHN+1、FHN+2を、隣の第N+1、第N+2の部位に順次伝達し、これらのヒットカベクトルで第N+1、第N+2の部位を動かす。より具体的には、フレームKでは、FHNを第Nの部位に作用させ、フレームK+1ではFHN+1を第N+1の部位に作用させ、フレームK+2ではFHN+2の部位に作用させる。

このようにすることで、ヒットカベクトルの衝撃により敵キャラクタの各部位が動く様子を、ヒットカベクトルを隣の部位に順次伝達するだけという簡易な処理で、リアルに表現できるようになる。

そして、この場合に本実施形態では、各部位にヒットカベクトルを順次伝達する際に、伝達するヒットカベクトルの大きさを順次減衰(減衰率は例えば90%程度)させている。即ち、| FHN|>| FHN+1|>| FHN+2| というように、ヒットカベクトルの大きさを減衰させる。このようにすることで、ヒット位置に近い部位ほど大きく動くようになり、現実世界の事象により近いリアルなモーション変化を、ヒットカベクトルの大きさを減少させるだけという簡易な処理で実現できるようになる。

また本実施形態では、各部位の角速度に応じた回転抵抗力を、各部位に作用させるようにしている。

例えば図7Bに示すように、第Nの部位には、第Nの部位の角速度 ω Nの大きさに応じた回転抵抗力FRNを作用させる。また、第N+1の部位には、第N+1の部位の角速度 ω N+1の大きさに応じた回転抵抗力FRN+1を回転と逆方向に

作用させる。また、第N+2の部位には、第N+2の部位の角速度 $\omega N+2$ の大き さに応じた回転抵抗力FRN+2を回転と逆方向に作用させる。

このような回転抵抗力を作用させることで、各部位の角速度が急激に変化してしまい不自然なモーションになってしまう事態を効果的に防止できるようになる。

5

10

15

20

25

また本実施形態では、敵キャラクタを所与の姿勢に戻すための復元力を、各 部位に作用させている。

例えば図8に示すように、ヒットカベクトルFHにより敵キャラクタの姿勢が変化した場合に、敵キャラクタを、点線で示されるデフォルトの姿勢に戻すようにする。

このようにすれば、高速連射により何発ものショットがヒットすることで、 敵キャラクタの姿勢が極端に崩れてしまうというような事態を防止できる。ショットが連続してヒットしても、ヒットする毎に復元力により敵キャラクタが 元のデフォルト姿勢に少しずつ戻るようになるからである。これにより、多く のショットがヒットしても、なかなか倒されないような敵キャラクタを表現で きるようになり、マシンガンゲームに好適な敵キャラクタをゲームに登場させ ることができるようになる。

なお、敵キャラクタをデフォルト姿勢に戻す処理は、各部位のデフォルトの 回転角度を記憶部に保持しておき、このデフォルトの角度に、各部位の角度を 戻すように処理することで実現できる。

本実施形態の第2の特徴は、敵キャラクタのヒット時に、モーションデータ に基づくモーション再生から物理シミュレーションによるモーション生成に切 り替える点にある。

例えば図9AのE1に示すように、敵キャラクタがヒットされる前においては、モーション再生により敵キャラクタの動きが表現される。即ち、所定の場所に移動したり、物陰に隠れたり、プレーヤの前に出現したりする敵キャラクタの動きについては、モーションデータに基づくモーション再生により表現す

る。

5

10

15

20

25

一方、E2に示すように、敵キャラクタがヒットされると、モーション再生からモーション生成に切り替わる。即ち、例えば図4で説明したようなモーション生成手法により、ヒット時の敵キャラクタの動きを表現する。

ヒット前における敵キャラクタの動きに対しては、プレーヤのゲーム操作の 影響がそれほど及ばない。従って、モーションデータに基づくモーション再生 だけで、敵キャラクタの動きを十分に表現できる。また、物陰に隠れたり、プ レーヤの前に出現する動きなどを、モーション生成で実現しようとすると、処 理の複雑化、処理負担の増大化を招く。

一方、ヒット時における敵キャラクタの動きに対しては、プレーヤのゲーム操作の影響が強く及ぶ。即ち、プレーヤがどの敵キャラクタをどの方向からどのように射撃するかは、プレーヤの任意であり、ゲーム前には全く予期できない。このため、ヒット時においては、プレーヤのゲーム操作(射撃操作)に応じて、敵キャラクタの動きを細かく変化させる必要がある。従って、モーション再生よりも、図4で説明したようなモーション生成により敵キャラクタの動きを表現する方が望ましい。また、ヒット時の動きについては、物陰に隠れたり、プレーヤの前に出現する動きなどに比べて、物理シミュレーションに基づくモーション牛成に適している。

本実施形態では、以上の点に着目して、図9AのE2に示すように、敵キャラクタのヒット時に、モーション再生からモーション生成に切り替えている。これにより、状況に応じた適切な処理で、敵キャラクタを動かすことができるようになる。

本実施形態の第3の特徴は、所与の条件が成立した場合に、物理シミュレーションによるモーション生成からモーションデータに基づくモーション再生に切り替える点にある。

例えば図9AのE3では、ヒット後に所与の時間TMが経過したため、モーション生成からモーション再生に切り替えている。

即ち、E4のように短時間で連続して敵キャラクタにショットがヒットしている場合には、図4で説明したようなモーション生成により敵キャラクタを動かす。これにより、ショットがヒットする毎にヒット位置やヒット方向に応じてその動きが細かく変化する敵キャラクタを表現できる。

一方、E3のように、ショットがヒットした後に所与の時間TMが経過した場合には、敵キャラクタに対する連射はもはや行われていないと考えられる。従って、この場合には、モーションデータに基づくモーション再生を行うようにする。このようにすることで、プレーヤにより攻撃された後に、他の場所に移動したり、物陰に隠れたりするなどの敵キャラクタの動きを表現できるようになる。

5

10

15

20

25

また図9BのE5では、敵キャラクタの体力パラメータが0(所与の値)になったため、モーション生成からモーション再生に切り替えている。即ち、この場合には、敵キャラクタを完全に転倒させるモーションを再生し、敵キャラクタを消滅させる。

このように、体力パラメータが0になった場合には、その敵キャラクタの運命は、消滅するという運命にもはや決まっており、プレーヤのゲーム操作の影響が及ぶ余地がない。従って、この場合には、モーション生成ではなくモーション再生により敵キャラクタの動きを表現する。このようにすれば、予め用意されたモーションデータに基づいてリアルに敵キャラクタを転倒させることが可能になり、ゲームの演出効果を高めることができる。

なお、モーション生成とモーション再生を切り替える場合には、物理シミュレーションにより生成されるモーションとモーションデータに基づき再生されるモーションとを繋ぐ繋ぎモーションを再生(或いは生成)することが望ましい。

例えば図10Aでは、F1が、モーション生成とモーション再生の切り替え ポイントになっている。従って、この場合には、生成された最後のモーション MGMと、再生される最初のモーションMP0とを繋ぐ繋ぎモーションを再生 (又は生成) するようにする。

5

また図10Bでは、F2が、モーション生成とモーション再生の切り替えポイントになっている。従って、この場合には、生成された最後のモーションMGNと、再生される最初のモーションMP0とを繋ぐ繋ぎモーションを再生(又は生成) するようにする。

このようにすれば、モーション生成のどの時点で切り替わっても、モーションを滑らかに繋ぐことが可能となり、生成される画像の画質やリアル度を高めることができる。

なお、繋ぎモーションの再生は、図11に示すようなモーション補間により 実現することが望ましい。即ち、モーションM0、M1を、重み係数 α を0から1に変化させながら、例えばM2= α ×M0+(1- α)×M1という計算式により補間して、モーションM2を得る(実際には、位置や回転角度を上記計算式により補間する)。この場合、図10A、図10BのMGM、MGNが図11のM0になり、MP0がM1になり、得られる繋ぎモーションがM2に なる。

3. 本実施形態の処理

次に、本実施形態の詳細な詳細例について、図12、図13、図14のフローチャートを用いて説明する。

図12は、モーション再生とモーション生成の切り替え処理に関するフロー 20 チャートである。

まず、モーションデータに基づくモーション再生を行う(ステップS1)。 例えば、所定の場所に移動したり、物陰に隠れたり、プレーヤの前に現れると いうような敵キャラクタの動きは、モーション再生により実現する。

次に、プレーヤからのショットがヒットしたか否かを判断し(ステップS2)、

25 ヒットしなかった場合には、ステップS1に戻りモーション再生を続行する。

一方、ヒットした場合には、体力パラメータが0か否かを判断する(ステップS3)。そして、体力パラメータが0でない場合には、図9AのE2に示すよ

うに、物理シミュレーションによるモーション生成処理に移行する(ステップ S4)。

次に、ヒット後から所与の時間が経過したか否かを判断し(ステップS5)、 経過していない場合には、プレーヤからのショットがヒットしたか否かを判断 する(ステップS6)。そして、ヒットした場合には、ステップS3で体力パ ラメータが0か否かを判断し、0でない場合にはステップS4のモーション生 成処理を続行する。一方、ヒットしなかった場合には、ステップS3の体力パ ラメータの判断処理を行うことなく、ステップS4のモーション生成処理を続 行する。

5

15

10 ステップS5で所与の時間が経過したと判断された場合には、図10A、図 10Bで説明したように、繋ぎモーションを再生(又は生成)する処理を行う (ステップS7)。そして、図9AのE3に示すように、モーション再生処理 に切り替える。

ステップS3で、体力パラメータが0であると判断された場合には、転倒モーションへの繋ぎモーションを再生(又は生成)する(ステップS8)。そして、図9BのE5に示すように、転倒モーションの再生処理に移行し(ステップS9)、敵キャラクタを消滅させる(ステップS10)。

図13、図14は、ヒット時のモーション生成処理に関するフローチャートである。

20 まず、処理対象となる部位が、ヒットされた部位又はヒットカベクトルが伝達された部位かを判断し(ステップT1)、そのような部位でない場合にはステップT5に移行する。一方、そのような部位である場合には、図4で説明したように、その部位におけるヒット位置HPとヒットカベクトルFH0を得る(ステップT2)。なお、ステップT1での判断は、ヒットされた又はヒットカベクトルが伝達された場合にオンにセットされるヒットフラグに基づいて行われることになる。

·次に、図7Aで説明したように、ヒットカベクトルを、その大きさを減衰さ

せながら、親の部位に伝達する(ステップT3)。なお、ヒットカベクトルが 伝達された部位については、そのヒットフラグがオンにセットされる。

次に、ヒットカベクトルに基づき回転モーメントを算出し、その回転モーメントに基づき部位の角速度を算出する(ステップT4)。例えば図7Aの第Nの部位では、回転モーメントLN×FHNが算出され、この回転モーメントに基づき第Nの部位の角速度が算出される。

次に、図7Bで説明したように、部位の角速度に比例した回転抵抗力を算出し、その回転抵抗力に基づき部位の角速度を変化(減少)させる(ステップT5)。そして、図8で説明したように、敵キャラクタをデフォルトの姿勢に戻すための復元力を算出し、その復元力に基づき部位の角速度を変化させる(ステップT6)。

次に、処理対象となる部位が腰である場合には、ヒットカベクトルに基づき腰の移動速度を算出する(ステップT7)。例えば図4において、FH4に基づいて腰20(代表点RP)の移動速度を算出する。

次に、処理対象となる部位が腰の場合には、算出された移動速度と角速度に基づいて、その位置と回転速度を更新し、それ以外の部位の場合には、算出された角速度に基づき、その回転角度を更新する(ステップT8)。即ち、当該フレームでの、各部位の位置や回転角度を求める。

最後に、全ての部位についての処理が終了したか否かを判断し(ステップT9)、終了していない場合にはステップT1に戻る。

4. ハードウェア構成

5

10

15

20

25

次に、本実施形態を実現できるハードウェアの構成の一例について図15を 用いて説明する。同図に示すシステムでは、CPU1000、ROM1002、 RAM1004、情報記憶媒体1006、音生成IC1008、画像生成IC 1010、I/Oポート1012、1014が、システムバス1016により 相互にデータ送受信可能に接続されている。そして前記画像生成IC1010 にはディスプレイ1018が接続され、音生成IC1008にはスピーカ10 20 が接続され、I/Oポート1012 にはコントロール装置1022 が接続され、I/Oポート1014 には通信装置1024 が接続されている。

情報記憶媒体1006は、プログラム、表示物を表現するための画像データ、音データ等が主に格納されるものである。例えば家庭用ゲームシステムではゲームプログラム等を格納する情報記憶媒体としてDVD、ゲームカセット、CDROM等が用いられる。また業務用ゲームシステムではROM等のメモリが用いられ、この場合には情報記憶媒体1006はROM1002になる。

5

10

15

20

25

コントロール装置 1 0 2 2 はゲームコントローラ、操作パネル等に相当する ものであり、プレーヤがゲーム進行に応じて行う判断の結果をシステム本体に 入力するための装置である。

情報記憶媒体1006に格納されるプログラム、ROM1002に格納されるシステムプログラム(システム本体の初期化情報等)、コントロール装置1022によって入力される信号等に従って、CPU1000はシステム全体の制御や各種データ処理を行う。RAM1004はこのCPU1000の作業領域等として用いられる記憶手段であり、情報記憶媒体1006やROM1002の所与の内容、あるいはCPU1000の演算結果等が格納される。また本実施形態を実現するための論理的な構成を持つデータ構造は、このRAM又は情報記憶媒体上に構築されることになる。

更に、この種のシステムには音生成IC1008と画像生成IC1010とが設けられていてゲーム音やゲーム画像の好適な出力が行えるようになっている。音生成IC1008は情報記憶媒体1006やROM1002に記憶される情報に基づいて効果音やバックグラウンド音楽等のゲーム音を生成する集積回路であり、生成されたゲーム音はスピーカ1020によって出力される。また、画像生成IC1010は、RAM1004、ROM1002、情報記憶媒体1006等から送られる画像情報に基づいてディスプレイ1018に出力するための画素情報を生成する集積回路である。なおディスプレイ1018として、いわゆるヘッドマウントディスプレイ(HMD)と呼ばれるものを使用す

ることもできる。

5

10

15

20

25

また、通信装置 1 0 2 4 は画像生成システム内部で利用される各種の情報を外部とやりとりするものであり、他の画像生成システムと接続されてゲームプログラムに応じた所与の情報を送受したり、通信回線を介してゲームプログラム等の情報を送受することなどに利用される。

そして図1~図14で説明した種々の処理は、プログラムやデータなどの情報を格納した情報記憶媒体1006、この情報記憶媒体1006からの情報等に基づいて動作するCPU1000、画像生成IC1010或いは音生成IC1008等によって実現される。なお画像生成IC1010、音生成IC1008等で行われる処理は、CPU1000あるいは汎用のDSP等によりソフトウェア的に行ってもよい。

図1に示すような業務用ゲームシステムに本実施形態を適用した場合には、 内蔵されるシステムボード(サーキットボード)1106に対して、CPU、 画像生成IC、音生成IC等が実装される。そして、本実施形態の処理(本発 明の手段)を実行(実現)するための情報は、システムボード1106上の情 報記憶媒体である半導体メモリ1108に格納される。以下、この情報を格納 情報と呼ぶ。

図16Aに、本実施形態を家庭用のゲームシステムに適用した場合の例を示す。プレーヤはディスプレイ1200に映し出されたゲーム画像を見ながら、ゲームコントローラ1202、1204を操作してゲームを楽しむ。この場合、上記格納情報は、本体システムに着脱自在な情報記憶媒体であるDVD1206、メモリーカード1208、1209等に格納されている。

図16Bに、ホスト装置1300と、このホスト装置1300と通信回線(LANのような小規模ネットワークや、インターネットのような広域ネットワーク)1302を介して接続される端末1304-1~1304-nとを含む画像生成システムに本実施形態を適用した場合の例を示す。この場合、上記格納情報は、例えばホスト装置1300が制御可能な磁気ディスク装置、磁気テープ装

置、半導体メモリ等の情報記憶媒体 1306 に格納されている。端末 1304 $-1\sim1304$ -nが、CPU、画像生成 IC、音処理 ICを有し、スタンドアロンでゲーム画像、ゲーム音を生成できるものである場合には、ホスト装置 1300 00 からは、ゲーム画像、ゲーム音を生成するためのゲームプログラム等が端末 1304 $-1\sim1304$ -n に配送される。一方、スタンドアロンで生成できない場合には、ホスト装置 1300 00 がゲーム画像、ゲーム音を生成し、これを端末 1304 $-1\sim1304$ -n に伝送し端末において出力することになる。

5

10

15

20

25

なお、図16Bの構成の場合に、本発明の処理を、ホスト装置(サーバー) と端末とで分散して処理するようにしてもよい。また、本発明を実現するため の上記格納情報を、ホスト装置(サーバー)の情報記憶媒体と端末の情報記憶 媒体に分散して格納するようにしてもよい。

また通信回線に接続する端末は、家庭用ゲームシステムであってもよいし業務用ゲームシステムであってもよい。そして、業務用ゲームシステムを通信回線に接続する場合には、業務用ゲームシステムとの間で情報のやり取りが可能であると共に家庭用ゲームシステムとの間でも情報のやり取りが可能な携帯型情報記憶装置 (メモリーカード、携帯型ゲーム機)を用いることが望ましい。

なお本発明は、上記実施形態で説明したものに限らず、種々の変形実施が可能である。

例えば、本発明のうち従属請求項に係る発明においては、従属先の請求項の 構成要件の一部を省略する構成とすることもできる。また、本発明の1の独立 請求項に係る発明の要部を、他の独立請求項に従属させることもできる。

また、各部位を動かす物理シミュレーションの手法は、図4などで説明した 手法が特に望ましいが、これに限定されるものでなく種々の変形実施が可能で ある。また、ヒット情報は、処理の簡素化のためにはヒットカベクトルである ことが特に望ましいが、これに限定されるものではなく、少なくとも各部位を 動かすための情報であればよい。

また、本実施形態では、敵キャラクタについてのモーション生成やモーショ

ン再生について主に説明したが、モーション生成やモーション再生の対象となるオブジェクトは敵キャラクタに限定されず、プレーヤキャラクタや移動体など種々のオブジェクトを考えることができる。

また、本実施形態では、ショットによりオブジェクトがヒットされる場合を例にとり説明したが、本発明におけるオブジェクトのヒットは、これに限定されず、例えば、剣によるヒットや、パンチやキックによるヒット等も含まれる。また、モーション生成とモーション再生を切り替える発明においては、モーション生成の手法は、図4などで説明した手法に限定されるものではなく、何らかの物理シミュレーション(疑似物理シミュレーション)の要素を含むものであればよい。また、モーション生成とモーション再生の切り替えイベントとしては、本実施形態で説明したイベント(オブジェクトのヒット等)以外にも種々のイベントを考えることができる。

また本発明はガンゲーム以外にも種々のゲーム (ガンゲーム以外のシューティングゲーム、格闘ゲーム、ロボット対戦ゲーム、スポーツゲーム、競争ゲーム、ロールプレイングゲーム、音楽演奏ゲーム、ダンスゲーム等) に適用できる。

15

20

また本発明は、業務用ゲームシステム、家庭用ゲームシステム、多数のプレーヤが参加する大型アトラクションシステム、シミュレータ、マルチメディア端末、画像生成システム、ゲーム画像を生成するシステムボード等の種々の画像生成システムに適用できる。

請求の範囲

1. 画像を生成するための画像生成システムであって、

複数の部位により構成されるオブジェクトの第Nの部位がヒットされた場合に、ヒット情報に基づく物理シミュレーションにより第Nの部位を動かすと共に第N+1の部位、第N+2の部位、第N+3の部位・・・・にヒット情報を順次伝達し、伝達されたヒット情報に基づく物理シミュレーションにより第N+1の部位、第N+2の部位、第N+3の部位・・・を順次動かして、オブジェクトのモーションを生成する手段と、

- 10 モーションが生成されたオブジェクトの画像を含む画像を生成する手段と、 を含むことを特徴とする画像生成システム。
 - 2. 請求項1において、

5

15

ヒット情報が、ヒット方向に向く力ベクトルであり、

前記力ベクトルにより求められる回転モーメントにより各部位を動かすこと を特徴とする画像生成システム。

3. 請求項2において、

各部位にカベクトルを伝達する際に、伝達するカベクトルの大きさを順次減 衰させることを特徴とする画像生成システム。

- 4. 請求項1において、
- 20 各部位の角速度に応じた回転抵抗力を、各部位に作用させることを特徴とす る画像生成システム。
 - 5. 請求項1において、

オブジェクトを所与の姿勢に戻すための復元力を、各部位に作用させること を特徴とする画像生成システム。

25 6. 請求項1において、

オブジェクトがヒットされた場合に、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理から、オブジェクトのモーションを物理シミュ

レーションにより生成する処理に切り替えることを特徴とする画像生成システム。

7. 請求項1において、

5

20

所与の条件が成立した場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替えることを特徴とする画像生成システム。

8. 画像を生成するための画像生成システムであって、

複数の部位により構成されるオブジェクトのモーションをモーションデータ に基づき再生する手段と、

10 オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する手段と、 オブジェクトがヒットされた場合に、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理から、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理に切り替える手段と、

を含むことを特徴とする画像生成システム。

15 9. 画像を生成するための画像生成システムであって、

複数の部位により構成されるオブジェクトのモーションをモーションデータ に基づき再生する手段と、

オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する手段と、 所与の条件が成立した場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレー ションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデー タに基づき再生する処理に切り替える手段と、

を含むことを特徴とする画像生成システム。

10. 請求項9において、

オブジェクトがヒットされてから所与の時間が経過した場合及びオブジェク トのパラメータが所与の値になった場合の少なくとも一方の場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替えること

を特徴とする画像生成システム。

11. 請求項8において、

物理シミュレーションにより生成されるモーションとモーションデータに基づき再生されるモーションとを繋ぐ繋ぎモーションを、オブジェクトに行わせることを特徴とする画像生成システム。

12.請求項9において、

5

15

物理シミュレーションにより生成されるモーションとモーションデータに基づき再生されるモーションとを繋ぐ繋ぎモーションを、オブジェクトに行わせることを特徴とする画像生成システム。

10 13.情報記憶媒体又は搬送波に具現化されるコンピュータ使用可能なプログラムであって、

複数の部位により構成されるオブジェクトの第Nの部位がヒットされた場合に、ヒット情報に基づく物理シミュレーションにより第Nの部位を動かすと共に第N+1の部位、第N+2の部位、第N+3の部位・・・・にヒット情報を順次伝達し、伝達されたヒット情報に基づく物理シミュレーションにより第N+1の部位、第N+2の部位、第N+3の部位・・・を順次動かして、オブジェクトのモーションを生成する手段と、

モーションが生成されたオブジェクトの画像を含む画像を生成する手段と、 を実現するための処理ルーチンを含むことを特徴とするプログラム。

20 14.請求項13において、

ヒット情報が、ヒット方向に向く力ベクトルであり、

前記力ベクトルにより求められる回転モーメントにより各部位を動かすこと を特徴とするプログラム。

15.請求項14において、

25 各部位にカベクトルを伝達する際に、伝達するカベクトルの大きさを順次減 衰させることを特徴とするプログラム。

16.請求項13において、

各部位の角速度に応じた回転抵抗力を、各部位に作用させることを特徴とするプログラム。

17. 請求項13において、

オブジェクトを所与の姿勢に戻すための復元力を、各部位に作用させること を特徴とするプログラム。

18. 請求項13において、

オブジェクトがヒットされた場合に、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理から、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理に切り替えることを特徴とするプログラム。

10 19.請求項13において、

5

15

20

所与の条件が成立した場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替えることを特徴とするプログラム。

20.情報記憶媒体又は搬送波に具現化されるコンピュータ使用可能なプログラムであって、

複数の部位により構成されるオブジェクトのモーションをモーションデータ に基づき再生する手段と、

オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する手段と、 オブジェクトがヒットされた場合に、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理から、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理に切り替える手段と、

を実現するための処理ルーチンを含むことを特徴とするプログラム。

- 21.情報記憶媒体又は搬送波に具現化されるコンピュータ使用可能なプログラムであって、
- 25 複数の部位により構成されるオブジェクトのモーションをモーションデータ に基づき再生する手段と、

オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する手段と、

所与の条件が成立した場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替える手段と、

を実現するための処理ルーチンを含むことを特徴とするプログラム。

5 22.請求項21において、

オブジェクトがヒットされてから所与の時間が経過した場合及びオブジェクトのパラメータが所与の値になった場合の少なくとも一方の場合に、オブジェクトのモーションを物理シミュレーションにより生成する処理から、オブジェクトのモーションをモーションデータに基づき再生する処理に切り替えることを特徴とするプログラム。

23. 請求項20において、

物理シミュレーションにより生成されるモーションとモーションデータに基づき再生されるモーションとを繋ぐ繋ぎモーションを、オブジェクトに行わせることを特徴とするプログラム。

15 24.請求項21において、

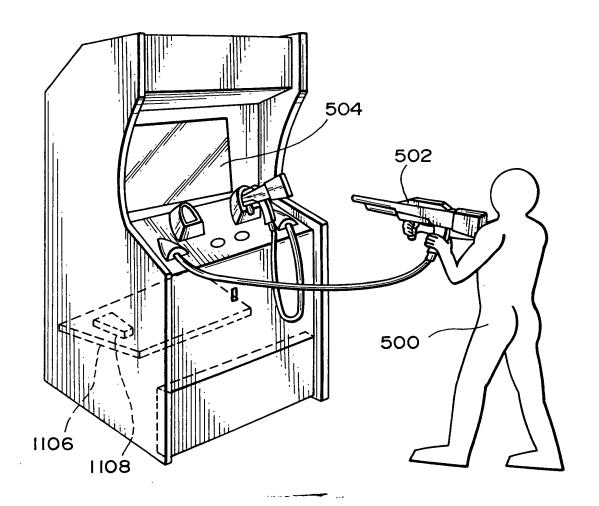
10

物理シミュレーションにより生成されるモーションとモーションデータに基づき再生されるモーションとを繋ぐ繋ぎモーションを、オブジェクトに行わせることを特徴とするプログラム。

要 約 書

リアルでバラエティ度が高く自然なモーション表現を少ないデータ量で実現できる画像生成システム及びプログラムを提供することが目的である。敵キャラクタの前腕(14)がヒットされると、ヒットカベクトルFH0による物理シミュレーションで前腕(14)を動かすと共に、親の部位である上腕(16)、胸(18)、腰(20)に、大きさが減衰されたヒットカベクトルFH1~FH4を順次伝達し、FH1~FH4によりこれらの部位を動かして、オブジェクトのモーションを生成する。角速度に応じた回転抵抗力やデフォルト姿勢に戻す復元力を各部位に作用させる。ヒット時に、モーションデータに基づくモーション再生から物理シミュレーションによるモーション生成に切り替え、所与の時間が経過したり、体力パラメータが0になった時に、モーション生成からモーション再生に切り替える。切り替え時に、繋ぎモーションを再生又は生成する。

FIG. 1



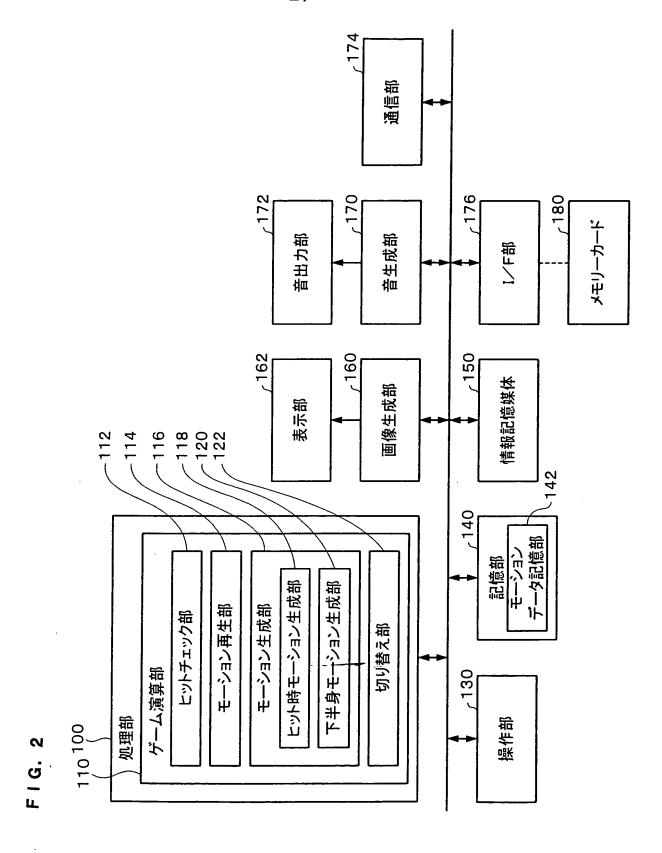
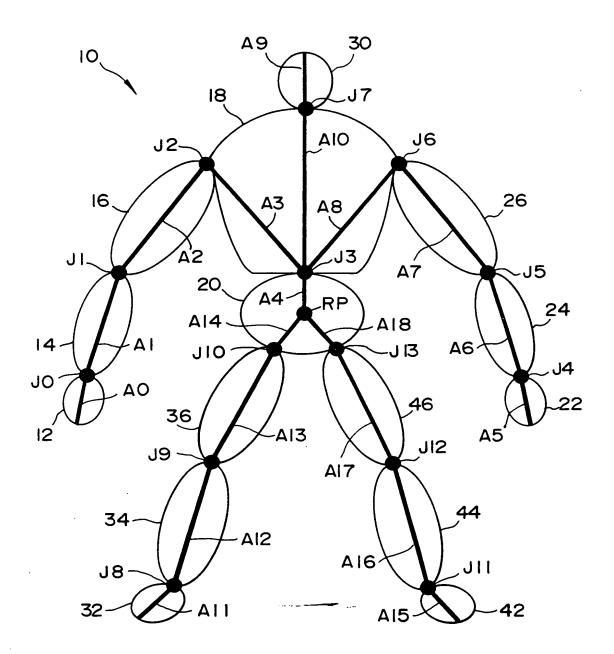
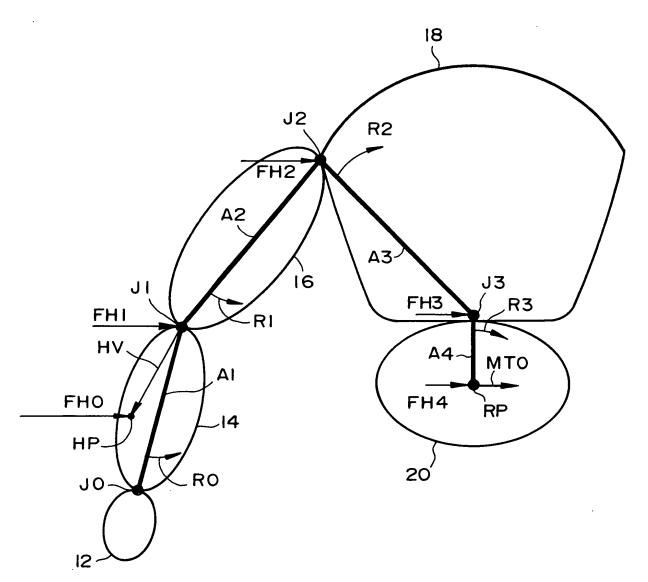


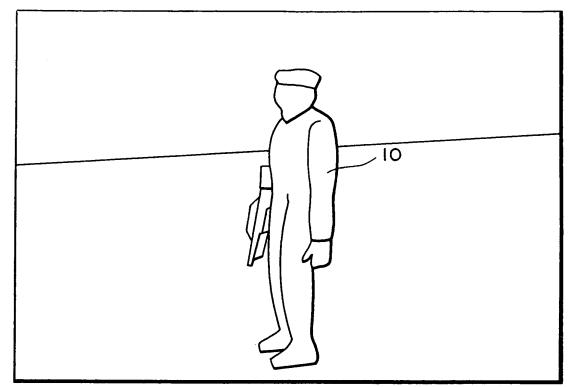
FIG. 3



F1G. 4



F I G. 5 A



F I G. 5 B

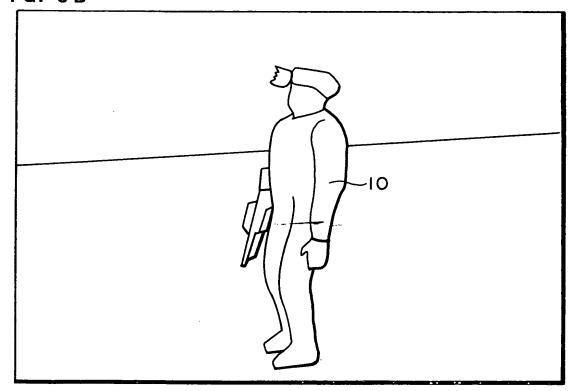
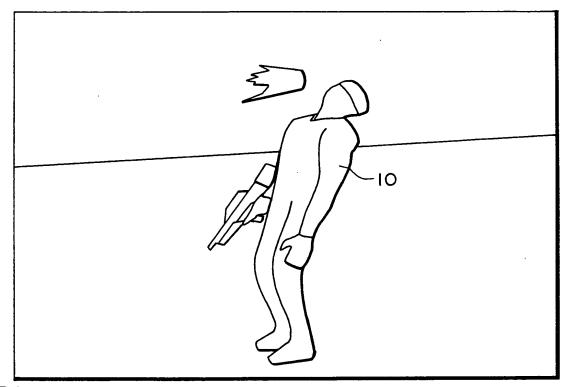
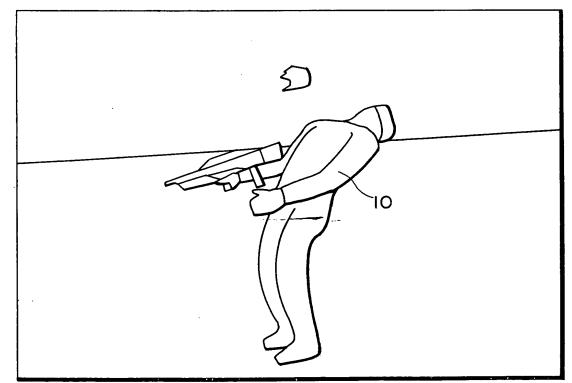
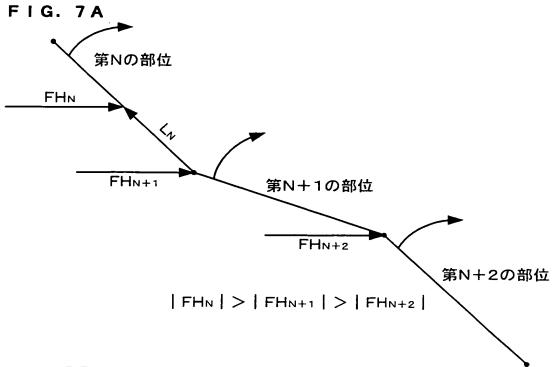


FIG. 6A

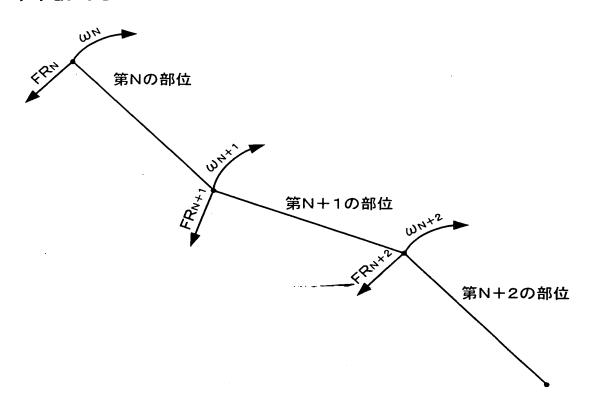


F I G. 6 B

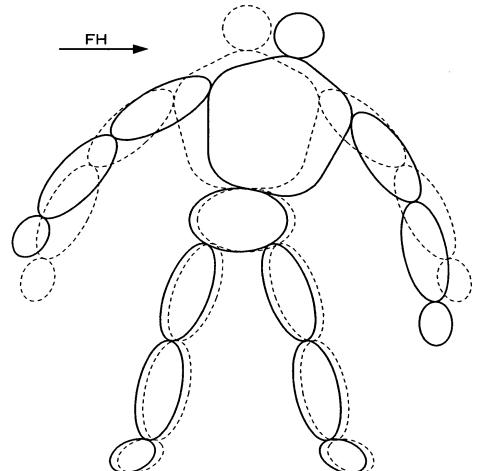


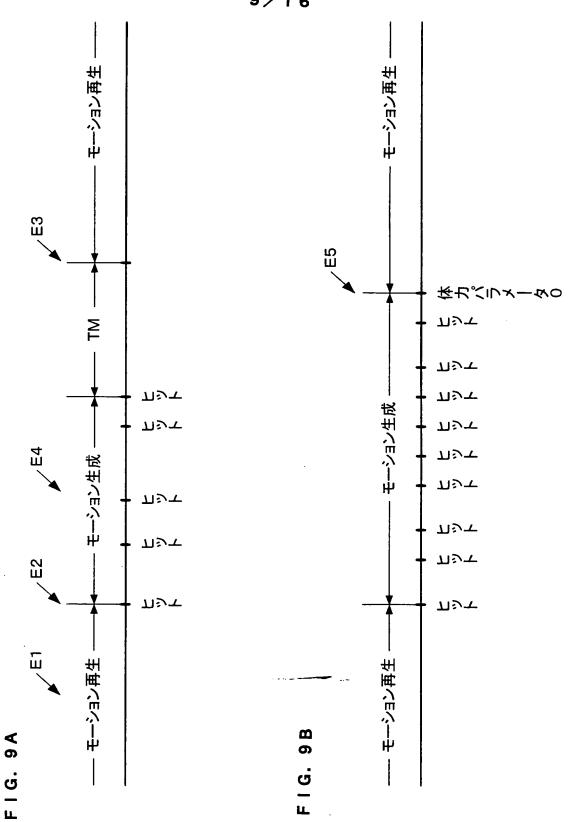


F I G. 7 B

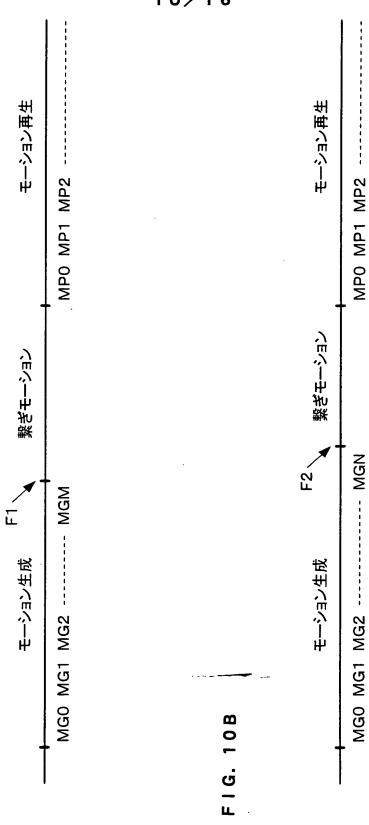


F I G. 8









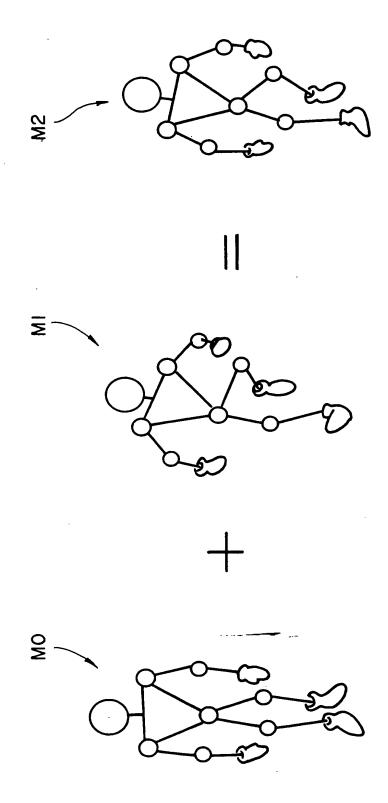
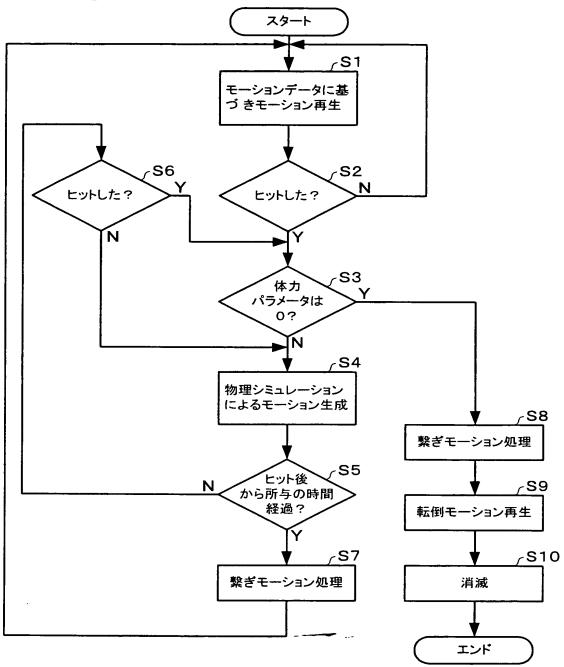
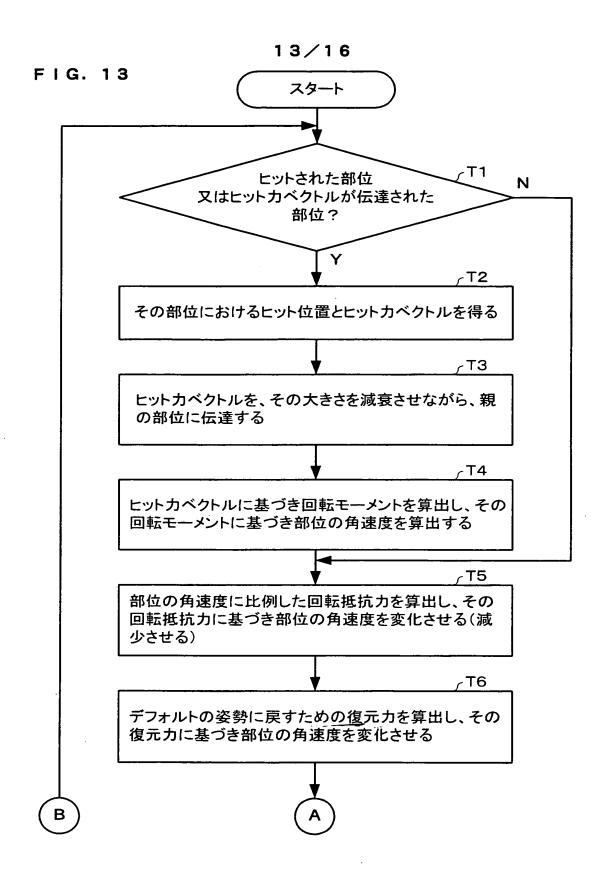


FIG. 12





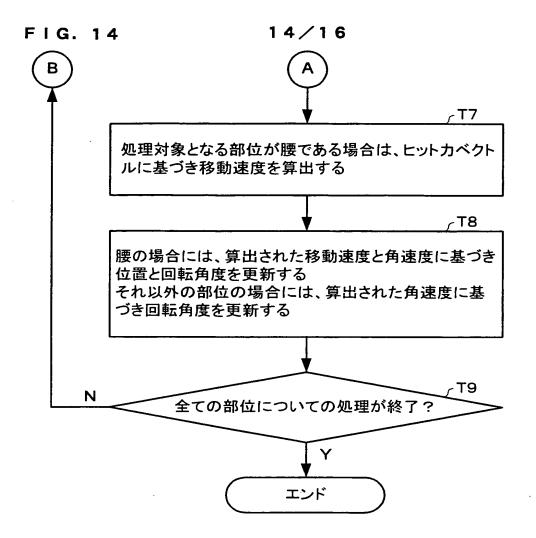
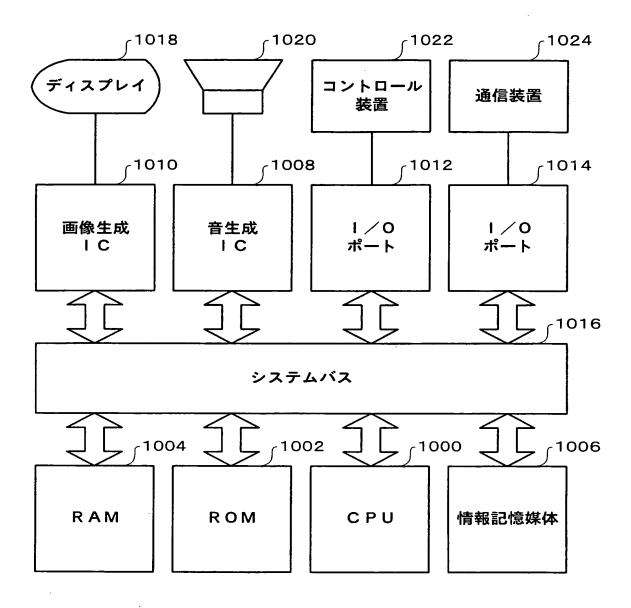


FIG. 15



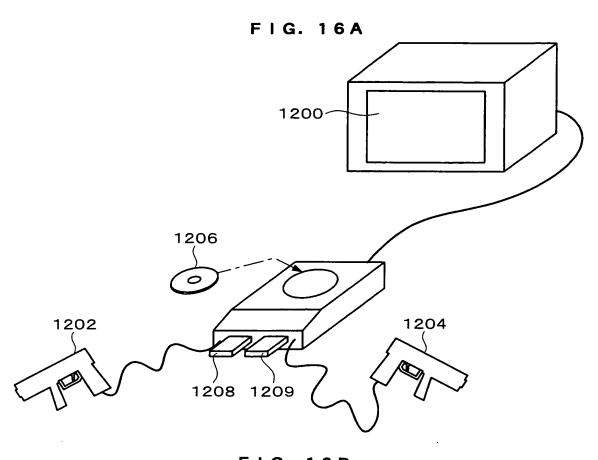


FIG. 16B

